## 特許協力条約





特許性に関する国際予備報告(特許協力条約第二章)

(法第12条、法施行規則第56条) [PCT36条及びPCT規則70]

	T
出願人又は代理人 の書類記号 04P222HEWO00	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。
国際出願番号 PCT/JP2004/003256	国際出願日 (日.月.年) 12.03.2004 · 優先日 (日.月.年) 25.03.2003
国際特許分類 (IPC) Int. C	1 <sup>7</sup> B62D65/00, B25J9/06, B23K37/04
出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業	株式会社
1. この報告書は、PCT35条に基づる 法施行規則第57条 (PCT36条) G	きこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。 の規定に従い送付する。
2. この国際予備審査報告は、この表紙	を含めて全部で3 ページからなる。
3. この報告には次の附属物件も添付される M M M M M M M M M M M M M M M M M M M	れている。 ページである。
	礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範 P C T 規則70. 16及び実施細則第607号参照)
第 I 欄4. 及び補充欄に示 国際予備審査機関が認定した。	したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの た差替え用紙
b ■ 電子媒体は全部で 配列表に関する補充欄に示す。 ブルを含む。(実施細則第8	(電子媒体の種類、数を示す)。 ように、コンピュータ読み取り可能な形式による配列表又は配列表に関連するテー 0 2号参照)
4. この国際予備審査報告は、次の内容	を含む。
第1V欄 発明の単一性の	E又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成 O欠如 2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付 状及び説明 C献 間
	国際予備審査報告を作成した日
国際予備審査の請求事を受理した日	10. 12. 2004
国際予備審査の請求書を受理した日 25.08.2004	10. 12. 2004
	特許庁審査官(権限のある職員) 3D 9031

第I欄	報告の基礎
1. z o	)国際予備審査報告は、下記に示す場合を除くほか、国際出願の言語を基礎とした。
	この報告は、 語による翻訳文を基礎とした。 それは、次の目的で提出された翻訳文の言語である。 ] PCT規則12.3及び23.1(b)にいう国際調査 ] PCT規則12.4にいう国際公開 ] PCT規則55.2又は55.3にいう国際予備審査
2. この た差替え	)報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出され 上用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)
×	出願時の国際出願書類
	明細書       ページ、出願時に提出されたもの         第
	請求の範囲     項、 出願時に提出されたもの       第 項*、 PCT19条の規定に基づき補正されたもの       第 項*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの       第 項*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの
	図面       ポージ/図、出願時に提出されたもの         第       ページ/図*、付けで国際予備審査機関が受理したもの         第       ページ/図*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの
	配列表又は関連するテーブル 配列表に関する補充欄を参照すること。
3. [_]	補正により、下記の書類が削除された。         明細書       第       ページ         請求の範囲       項         図面       ページ/図         配列表(具体的に記載すること)       四         配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること)       0
4.	この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。 (PCT規則70.2(c))  明細書 第 ページ 項
	図面       第         配列表(具体的に記載すること)
* 4.	に該当する場合、その用紙に"superseded"と記入されることがある。

第V欄 新規性、進歩性又は産業」 それを裏付ける文献及び認	上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、 説明	
1. 見解		
新規性(N)	請求の範囲 1-10 請求の範囲	有 無
進歩性(IS)	請求の範囲 1-10 請求の範囲	有 無
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲 <u>1-10</u> 請求の範囲	有 無

## 2. 文献及び説明 (PCT規則70.7)

文献1: JP 6-329241 A (株式会社ダイフク) 1994.11.29,

全文, 第1-5図 文献2: JP 2003-145364 A (ダイハツ工業株式会社) 2003.05.20,

全文,第1-9図

文献 3 : JP 2000-6862 A (日産自動車株式会社) 2000.01.11,

全文, 第1-9図

【請求の範囲1について】

請求の範囲1に係る発明の「一端部が位置決めロボット (22) によって保持された位置決め治具 (20) の他端部に着脱自在に係合する係合部 (172) を有し、前記位置決め治具 (20) を可動状態で保持する位置決め治異保持機構 (24)」は、上記 いずれの文献にも、記載も示唆もされていないし、当業者にとって自明なものでも ない。

【請求の範囲2~10について】

請求の範囲  $2\sim10$  に係る発明は、いずれも、請求の範囲 1 を直接又は間接に引用しているから、進歩性を有する。